



PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 07045051 A

(43) Date of publication of application: 14 . 02 . 95

(51) Int. CI

G11B 27/28

(21) Application number: 05189665

(22) Date of filing: 30 . 07 . 93

(71) Applicant:

MATSUSHITA ELECTRIC IND CO

LTD

(72) Inventor:

NISHIMURA TAKUYA

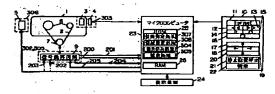
(54) TAPE RETRIEVAL DEVICE

(57) Abstract:

PURPOSE: To facilitate a retrieval of the retrieving position other than the starting point and ending point of a recording area when a tape-like recording medium is retrieved, and also to sensuously specify the retrieving position by visually displaying the retrieving position of the recording area inside.

CONSTITUTION: A positional information of the tape recorded on the tape 2 is read out by a signal recording/reproducing circuit 9. The positional information of the tape is written into a storage element 3 by a microcomputer 23. The retrieving area and retrieving position are specified through a key matrix 10, and when a request of a program searching is inputted, the program searching information is read out from the storage element 3, and the position of tape is moved by using a motor control circuit 5 while referring to the positional information of the tape, then the program searching is conducted.

COPYRIGHT: (C)1995,JPO



(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平7-45051

(43)公開日 平成7年(1995)2月14日

(51) Int.Cl.⁶

識別記号

庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

G11B 27/28

A 8224-5D 8224-5D

G11B 27/28

Α

審査請求 未請求 請求項の数6 OL (全 16 頁)

(21)出願番号

特願平5-189665

(22)出願日

平成5年(1993)7月30日

(71)出願人 000005821

松下電器産業株式会社

大阪府門真市大字門真1006番地

(72)発明者 西村 拓也

大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器

産業株式会社内

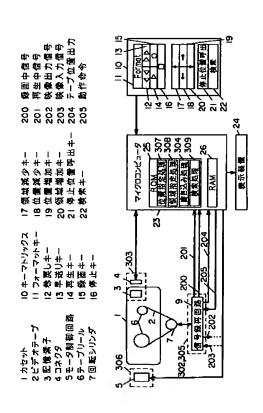
(74)代理人 弁理士 小鍜治 明 (外2名)

(54) 【発明の名称】 テープ検索装置

(57)【要約】

【目的】 テープ状記録媒体の検索を行うときに、記録 領域の開始点および終了点以外の検索位置の検索を容易 に行うとともに、記録領域内における検索位置を視覚的 に表示することによって感覚的に検索位置の指定を行う ことが可能なテープ検索装置を提供する。

【構成】 信号録再回路9はテープ2上に記録されたテープ位置情報を読み出す。マイクロコンピュータ23はテープ位置情報を記憶素子3に書き込む。キーマトリックス10を介して検索領域と検索位置の指定が行われ、頭出し要求が入力されると、記憶素子3から頭出し情報が読み出され、モータ制御回路5を用いてテープ位置情報を参照しながらテープ位置を移動し、頭出しが行われる。



2

【特許請求の範囲】

【請求項1】 テープ状記録媒体の記録再生を行う記録 再生手段と、

前記記録再生手段が記録再生を行う前記テープ状記録媒体上での絶対位置を検出してテープ位置情報として出力するテープ位置検出手段と、

読み出し書き込み可能な記憶手段と、

前記記録再生手段の動作を監視することによって、記録が行われた連続領域の検索に必要な領域データを前記テープ位置検出手段が出力する前記テープ位置情報から作成し、前記記憶手段に書き込む書き込み手段と、

前記記憶手段に書き込まれた複数の領域データを読み出し、外部から領域が指定されると、前記テープ状記録媒体に記録された連続領域のうちのいずれかの領域を選択 領域として指定する領域指定データを出力する領域指定 手段と、

外部から検索位置が指定されると、前記選択領域内に含まれるテープ位置を特定する検索位置データを、前記領域指定データと前記記憶手段に書き込まれた領域データとから作成して出力する位置指定手段と、

外部から検索が指示されると、前記検索位置データから 定まるテープ位置が、前記テープ位置検出手段の出力す る前記テープ位置情報から定まるテープ位置と一致する ようにテープ駆動命令を出力する検索手段と、

前記テープ駆動命令に従って前記テープ状記録媒体の記録再生位置を移動させるテープ駆動手段とを具備することを特徴とするテープ検索装置。

【請求項2】 位置指定手段は、表示手段を含み、領域 指定データから定まる領域の記録長である選択領域長を 記憶手段から読み出した領域データから作成し、前記選 択領域長に対応する長さを持つ棒状のスケールを前記表 示手段に表示し、前記スケール上の1点にカーソルを表 示し、外部からの位置の増減指示に従って表示するカー ソルの位置を前記スケール上で移動するとともにスケー ル上のカーソル位置に対応する検索位置データを出力す ることを特徴とする請求項1記載のテープ検索装置。

【請求項3】 領域指定手段は、表示手段を含み、複数の領域データ夫々について記録長を作成し、各領域データに対応する棒状のスケールを各記録長に対応する長さで前記表示手段にそれぞれ表示し、外部からの領域選択 40 指示に従って前記複数のスケールのうちのいずれかひとつに対応する領域指定データを出力し、

位置指定手段は、前記表示手段を含み、領域指定データから定まる前記スケール上の1点にカーソルを表示し、外部からの位置の増減指示に従って表示するカーソルの位置を前記スケール上で移動するとともにスケール上のカーソル位置に対応する検索位置データを出力することを特徴とする請求項1記載のテープ検索装置。

【請求項4】 書き込み手段は、記録再生手段の動作が ると頭出し制御部は、操作された頭出し指令キーに対応再生状態から停止状態に遷移したことを検出すると、テ 50 する頭出し情報をメモリから読み出して頭出しを行う。

ープ位置検出手段の出力するテープ位置情報から定まる テープ位置の検索に必要な停止位置情報を記憶手段に書き込み。

位置指定手段は、外部から停止位置呼び出しを指示されると、前記記憶手段から読み出した前記停止位置情報から定まるテープ位置を特定する検索位置データを前記停止位置情報から作成して出力することを特徴とする請求項1記載のテープ検索装置。

【請求項5】 書き込み手段は、テープ位置検出手段の出力するテープ位置情報から定まるテープ位置が属する領域を特定するカレント領域データを、記憶手段に書き込まれた領域データと前記テープ位置情報から作成し、停止位置情報を前記記憶手段に書き込む際には前記カレント領域データから定まる領域に対応する領域データの一部として前記停止位置情報を書き込み、

位置指定手段は、領域指定データから定まる領域に対応 する領域データに含まれる停止位置情報を読み出すこと を特徴とする請求項4記載のテープ検索装置。

【請求項6】 テープ状記録媒体を格納するカセットに 20 記憶手段が取り付けられており、前記テープ状記録媒体 が前記カセットに格納された状態でカセットごと記録再 生手段から着脱可能であることを特徴とする請求項1, 2,3,4または5記載のテープ検索装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、オーディオテープレコーダ、ビデオテープレコーダ(以下、VTRと称す)等のテープ状記録媒体に対してデータの記録または再生を行う記録再生装置に関するものであって、特にその操作性を飛躍的に改善するのに有効なものである。

[0002]

30

【従来の技術】従来のテープ検索装置の1例としては、 例えば特開平2-278589号公報「ビデオテープレ コーダ」がある。この公報のビデオテープレコーダ(以 下、VTRと称す)において、録画した情報の頭出しを 行うには、頭出しを行おうとするテープ位置をあらかじ めメモリに記憶させておき、頭出しを行う際にメモリか ら頭出し位置の情報を読み出して頭出しを行う。すなわ ち、メモリの読み書きを行うメモリ制御部はVTRの動 作モードを監視しており、録画動作が開始されたことを 検出した時点における、テープ位置検出部の出力するテ ープ位置情報を記録開始位置としてメモリに書き込む。 また、録画動作が終了したことを検出した時点におけ る、テープ位置検出部の出力するテープ位置情報を記録 終了位置としてメモリに書き込む。また、エントリ指令 キーが操作されたことを検出した時点における、テープ 位置検出部の出力するテープ位置情報をエントリ操作位 置としてメモリに書き込む。頭出し指令キーが操作され ると頭出し制御部は、操作された頭出し指令キーに対応

いた。

すなわち、記録開始位置、記録終了位置、エントリ操作 位置の中から操作された頭出し指令キーに対応する頭出 し情報をメモリから読み出し、テープ位置検出部の出力 するテープ位置情報とメモリから読み出した頭出し情報 とが一致するようにテープ走行制御部に指令を出すこと により頭出しを行う。

[0003]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら上記の従 来の構成を持つVTRを用いて、テープに記録された特 定の記録領域の、先頭からある記録長分だけ先の位置の 検索を行おうとする場合には、使用者が誤って使用者の 想定している記録領域以外の部分の検索を行ってしまう 可能性があった。すなわち、例えばテープに録画されて いる、ある番組のちょうど中間あたりのテープ位置を検 索しようとする場合のことを考える。この場合、使用者 はまず、検索を行おうとする番組の記録開始位置の頭出 しを行う。しかる後に番組の記録長のおおよそ半分の長 さだけテープ位置を進める指示をVTRに与える。ここ で、使用者が検索を行おうとする番組の記録長が実際は 40分であったにも関らず、使用者が間違って90分で 20 あると記憶していた場合のことを考える。この場合、使 用者は番組の記録開始位置の頭出しを行った後に、90 分の半分である45分だけテープ位置を進めるようにV TRに指示する。VTRは番組の記録開始位置から45 分だけテープ位置を進めるが、実際には番組の長さは4 0分であるので、使用者が想定していた番組とは違う番 組内のテープ位置の検索を行ってしまうことになり、使 用者の困惑を招いてしまう可能性があるという課題があ った。

【0004】また上記の従来の構成では、記録開始位置 30 および記録終了位置以外の位置の検索を行おうとする と、操作が繁雑になるという課題を有していた。すなわ ち、記録開始位置および記録終了位置以外の位置の検索 を行うには、検索を行おうとする位置にテープ位置を移 動させ、エントリ操作位置をあらかじめメモリに書き込 んでおかなくてはならない。また、エントリ操作位置を メモリに書き込んでいない場合には、記録開始位置およ び記録終了位置以外の検索が行えないので、記録開始位 置もしくは記録終了位置の検索を行った後に必要な記録 長分だけテープ位置を移動させる指示をVTRに与えね 40 ばならない。すなわち、使用者はまず記録開始位置もし くは記録終了位置の検索指示をVTRに与えた後、検索 が完了するまで待ち、検索が終了してからあらためて必 要な記録長分だけテープ位置を移動させる指示をVTR に与え、再び検索が完了するまで待たねばならないので 操作が二度手間になってしまうとともに、検索指示を与 えた後で使用者がVTRの近くから離れた場合には検索 完了からテープ位置の移動の指示を与えるまでの間に時 間が空いてしまう可能性があり、結果として目的のテー プ位置検索に時間がかかってしまうという課題を有して 50

【0005】また、上記の従来の構成では、記録開始位 置と記録終了位置の中間あたりといったような感覚的な 位置の検索を行おうとすると操作が繁雑になるという課 題を有していた。すなわち、記録開始位置と記録終了位 置の中間位置の検索を行おうとする場合には、使用者は まず記録開始位置から記録終了位置までの記録長を調 べ、記録開始位置または記録終了位置の頭出し操作を行 い、しかる後に記録長の半分の長さを計算し、その長さ 分だけテープ位置を移動させることをVTRに指示せね ばならず、使用者に多大なる負担を強いるという課題が あった。

【0006】また、上記の従来の構成では、再生動作を 一旦中断した後に他の動作を行い、しかる後に、再生動 作を中断した位置から再生を継続する場合には操作が繁 雑になるという課題を有していた。例えば、ある情報単 位を再生している最中に、再生動作を中断して記録終了 位置の頭出しを行い、新たな情報単位の記録を行った後 で先程の再生動作の中断位置から再生を継続する場合の ことを考える。この場合、使用者は再生動作を中断する 際に、エントリ操作位置をメモリに書き込む指示をVT Rに与える操作をせねばならず、使用者に多大な負担を 強いるという課題があった。

【0007】本発明は上記従来の問題点を解決するもの で、使用者が誤って、目的の記録領域以外の記録領域に 含まれるテープ位置を検索してしまうことを防ぐととも に、記録開始位置および記録終了位置以外の位置の検索 操作を簡単に行うことが可能なテープ検索装置を提供す ることを目的としている。

【0008】さらに、記録開始位置と記録終了位置の中 間あたりといったような感覚的な位置の検索を簡単に行 うことが可能なテープ検索装置を提供することを目的と している。

【0009】さらに、ある情報単位の再生動作を中断し て他の動作を行い、しかる後に再生中断点からの再生を 継続する際に使用者にかかる負担が極めて小さいテープ 検索装置を提供することを目的としている。

[0010]

【課題を解決するための手段】上述の目的を達成するた めに本発明のテープ検索装置は、テープ状記録媒体への 記録動作または再生動作を行うテープ位置を検出してテ ープ位置情報を出力するテープ位置検出手段と、読み出 し書き込みが可能な記憶手段と、テープ位置検出手段の 出力を入力し、記録再生動作を監視して記憶手段にテー プ位置情報を書き込む書き込み手段と、外部からの指定 によって頭出しを行おうとする領域を選択し、領域指定 データを出力する領域指定手段と、外部からの指定によ って領域指定データから特定される領域に含まれる検索 位置を特定する検索位置データを出力する位置指定手段 と、テープ位置検出手段の出力するテープ位置情報から

定まるテープ位置と検索位置データから定まるテープ位 置とが一致するようにテープ駆動手段に対してテープ駆 動命令を出力する検索手段とを具備している。

【0011】さらに、上述の目的を達成するために本発明のテープ検索装置は、領域指定データから特定される領域の領域長を、記憶手段から読み出した領域データから作成し、領域長に対応する長さを持つ棒状のスケールを表示手段に表示し、スケール上の1点にカーソルを表示して、外部からの位置の増減指示に従って表示するカーソルの位置をスケール上で移動し、スケール上のカー10ソル位置に対応する検索位置データを出力する位置指定手段とを具備している。

【0012】さらに、上述の目的を達成するために本発明のテープ検索装置は、記録再生手段の動作状態が記録状態もしくは再生状態から停止状態に遷移したことを検出してテープ位置検出手段の出力するテープ位置情報を停止位置情報として記憶手段に書き込む書き込み手段と、記憶手段から読み出した停止位置情報から定まるテープ位置を特定する検索位置データを出力する位置指定手段とを具備している。

[0013]

【作用】本発明は上述した構成により、以下に述べる手 順で検索を実現する。書き込み手段が記憶手段にテープ 位置情報を書き込むには、書き込み手段が記録再生手段 の動作を監視し、検索に必要な領域データをテープ位置 検出手段の出力するテープ位置情報から作成して記憶手 段に書き込む。検索を行うには、領域指定手段が記憶手 段から領域データを読み出し、外部から領域が指定され ると指定された領域を特定する領域指定データを出力す る。次に、位置指定手段が記憶手段から領域データを読 み出し、外部から位置が指定されると領域指定データか ら定まる領域に含まれるテープ位置を特定する検索位置 データを出力する。検索手段は外部から検索が指示され ると、検索位置データから定まるテープ位置とテープ位 置検出手段の出力するテープ位置情報から定まるテープ 位置とが一致するように、テープ駆動手段に対してテー プ駆動命令を出力することによって検索を行う。

【0014】また、本発明は上述した構成により、以下に述べる手順で検索を実現する。書き込み手段が記憶手段にテープ位置情報を書き込むには、書き込み手段が記録再生手段の動作を監視し、検索に必要な領域データをテープ位置検出手段の出力するテープ位置情報から作成して記憶手段に書き込む。検索を行うには、領域指定手段が記憶手段から領域データを読み出し、外部から領域が指定されると指定された領域を特定する領域指定データを出力する。次に、位置指定手段が領域指定データから特定される領域に対応する領域データを記憶手段から読み出して領域の記録長を作成し、記録長に対応する長さを持つ棒状のスケールを表示手段に表示し、スケール上にカーソルを表示し、外部からの位置の増減指示に従50

6

って表示するカーソルの位置をスケール上で移動させ、 スケール上のカーソル位置に対応するテープ位置を特定 する検索位置データを出力する。検索手段は外部から検 索が指示されると、検索位置データから定まるテープ位 置とテープ位置検出手段の出力するテープ位置情報から 定まるテープ位置とが一致するように、テープ駆動手段 に対してテープ駆動命令を出力することによって検索を 行う。

【0015】また、本発明は上述した構成により、以下 に述べる手順で検索を実現する。書き込み手段が記憶手 段にテープ位置情報を書き込むには、書き込み手段が記 録再生手段の動作を監視し、記録再生手段の動作状態 が、記録状態もしくは再生状態から停止状態に遷移した ことを検出すると、テープ位置検出手段の出力するテー プ位置情報から定まるテープ位置の検索に必要な停止位 置情報を記憶手段に書き込む。検索を行うには、位置指 定手段が外部から停止位置呼び出しを指示されると、記 憶手段から読み出した停止位置情報から定まるテープ位 置を特定する検索位置データを出力する。検索手段は外 部から検索が指示されると、検索位置データから定まる テープ位置とテープ位置検出手段の出力するテープ位置 情報から定まるテープ位置とが一致するように、テープ 駆動手段に対してテープ駆動命令を出力することによっ て検索を行う。

[0016]

20

【実施例】以下、本発明の第1の実施例について、図面 を参照しながら説明する。図1は本発明の第1の実施例 におけるテープ検索装置のプロック図である。図1にお いて、記録再生手段302は、カセット301に格納さ れたテープ状記録媒体300に対して情報の記録または 情報の読み出しを行うとともに、書き込み手段304に 対して動作状態を出力する。テープ位置検出手段305 は、テープ位置を検出して書き込み手段304および検 索手段309に対してテープ位置情報の出力を行う。書 き込み手段304は、記録再生手段302の動作を監視 し、テープ位置検出手段305からテープ位置情報を入 力して記憶手段303に書き込む。領域指定手段308 は、記憶手段303からテープ位置情報を読み出し、外 部から領域が指定されるとテープ状記録媒体300に記 録された連続領域のうちのいずれかの領域を選択領域と して指定する領域指定データを出力する。位置指定手段 307は、記憶手段303からテープ位置情報を読み出 し、外部から検索位置が指定されると、選択領域内に含 まれるテープ位置を特定する検索位置データを出力す る。検索手段309は、テープ位置検出手段305の出 力するテープ位置情報と、位置指定手段307の出力す る検索位置データとを入力し、外部から検索が指示され ると、検索位置データから定まるテープ位置とテープ位 置検出手段305の出力するテープ位置情報から定まる テープ位置とが一致するようにテープ駆動命令を出力す

る。テーブ駆動手段306は、テーブ駆動命令に従って、テーブ状記録媒体300の記録再生位置を移動させるテーブ駆動モータ(図示せず)を駆動する。

【0017】以上のように構成された本実施例のテープ 検索装置について、以下その動作について説明する。テ ープ状記録媒体300には、あらかじめテープ上の位置 情報トラックにテープ位置情報が記録されており、テー プ位置検出手段305は常にテープ状記録媒体300上 の位置情報トラックを読み出して書き込み手段304お よび検索手段309に対して出力する。

【0018】記録再生手段302は、テープ状記録媒体300に対して情報の記録または情報の読み出しを行うとともに動作状態を書き込み手段304に対して出力しており、書き込み手段304はこの動作状態を常に監視している。

【0019】書き込み手段304は、記録再生手段302の動作状態が停止状態から記録状態に遷移したことを検出すると、テープ位置検出手段305から読み出したテープ位置情報を始点データとして記憶手段303に書き込む。また、記録再生手段302の動作状態が記録状20態から停止状態に遷移したことを検出すると、テープ位置検出手段305から読み出したテープ位置情報を終点データとして記憶手段303に書き込む。また、記録再生手段302の動作状態が記録状態または再生状態から停止状態に遷移したことを検出すると、テープ位置検出手段305から読み出したテープ位置情報を停止点データとして記憶手段303に書き込む。

【0020】始点データ、終点データおよび停止点データについては、テープ状記録媒体300上に記録される連続領域ひとつひとつについて各々の始点データ、終点 30データおよび停止点データが記憶手段303上に書き込まれる。始点データおよび終点データは、一旦記憶手段303に書き込まれると変更されることはないが、停止位置データについては、記録動作の終了時に初期化された後も、再生動作の停止によって上書きされる。

【0021】領域指定手段308は、記憶手段303に 書き込まれている始点データを読み出すことによってテープ状記録媒体300上に記録されている連続領域の領域数を調べる。すなわち、記憶手段303にn(nは0以上の整数)番目までの始点データが書き込まれていれ 40ば、テープ状記録媒体300上にはn個の領域が記録されていることになる。前記nが正の整数であるとき、領域指定手段308は外部から領域を指定されると、1からnまでの間のいずれかの整数を領域指定データとして位置検出手段307に対して出力する。

【0022】また、領域指定手段308は表示手段を含んでおり、記憶手段303から始点データ、終点データおよび停止点データを読み出して表示手段にスケールの表示を行う。図2は表示手段に表示される画面の様子の一例である。この画面の例は、テープ上記録媒体30050

には第1,第2,第3の記録領域が記録されている場合の例である。領域指定手段308は、テープ状記録媒体300上に記録されている各領域に対応する始点データと終点データから各領域長を算出し、各領域長に対応する長さを持った棒状のスケール320を表示手段に表示する。

【0023】位置指定手段307は表示手段を含んでおり、記憶手段から始点データ、終点データおよび停止点データを読み出し、領域指定データから特定される領域10 に対応するスケール320上の1点にカーソルの表示を行う。図2の例においては、領域指定データから特定される領域は第3の記録領域であり、カーソル321は第3の記録領域に対応するスケール320上に表示されている

【0024】また、位置指定手段307は、外部からの 検索位置の増減指示に従って、領域指定データから特定 される領域に対応するスケール320上でカーソル32 1を移動させ、カーソル位置に対応する検索位置データ を検索手段309に対して出力する。

【0025】また、位置指定手段307は、外部から停止位置呼出しが指定されると、領域指定データから定まる領域に対応する停止点データを、検索位置データとして出力する。

【0026】検索手段309は、外部から検索が指示されると、テープ位置検出手段305から読み出したテープ位置情報と、位置指定手段307から読み出した検索位置データとが一致するようにテープ駆動命令を出力する。すなわち、検索位置データよりもテープ位置情報が小さければテープを早送りするテープ駆動命令を出力し、検索位置データがテープ位置情報よりも小さければテープを巻戻しするテープ駆動命令を出力し、検索位置データとテープ位置情報とが一致すればテープを停止させるテープ駆動命令を出力する。

【0027】テープ駆動手段306は検索手段309からのテープ駆動命令に従って、テープ位置を移動させるテープ駆動モータを駆動する。

【0028】次に、使用者が検索を行う際の動作について述べる。まず使用者は、領域指定手段308に領域選択指示を与えることによって、検索を行う検索領域を指定する。領域指定手段308は、記憶手段303から領域データを読み出し、テープ状記録媒体300に記録されている各領域について領域長を算出し、表示手段上に各領域長に対応する長さを持つスケール320を表示する。検索領域が指定されると、領域指定手段307に対して出力する。領域指定データを受理した位置指定手段307は、領域指定データを受理した位置指定手段307は、領域指定データから特定される領域に対応するスケール320上にカーソル321を表示する。次に使用者は、位置指定手段307に対して位置の指定を行う。位置指定手段307は、カーソル321の表示

20

10

場所に対応する検索位置情報を検索手段309に対して 常に出力する。使用者が位置指定手段307に対して位 置の増減指示を与えると、位置指定手段307はカーソ ル321の表示場所をスケール320上で変更するとと もに、出力する検索位置データもカーソル321の表示 位置に応じて変更する。使用者は以上のようにして、表 示手段に表示されたスケール320およびカーソル32 1を見ながら対話的に検索を行う領域の指定と検索位置 の指定を行う。

【0029】次に、使用者は検索手段309に対して検 索を指示する。使用者から検索の指示を受けた検索手段 309は位置指定手段307から検索位置データを読み 出し、テープ位置検出手段305の出力するテープ位置 情報と比較する。検索手段309は、比較した結果をも とに、両者が一致する方向にテープ位置を移動させるべ くテープ駆動命令をテープ駆動手段306に対して出力 する。すなわち、検索位置データの方がテープ位置情報 よりも大きい場合には早送りのテープ駆動命令を、小さ い場合には巻戻しのテープ駆動命令をテープ駆動手段3 06に対して出力する。検索手段309は、検索位置デ ータとテープ位置検出手段305の出力するテープ位置 情報とが一致するまでくり返しテープ駆動命令を発行 し、両者が一致するとテープ位置を停止するテープ駆動 命令をテープ駆動手段306に対して出力する。以上の ようにして検索動作は完了する。

【0030】次に、使用者が停止位置の検索を行う際の 動作について述べる。まず使用者は、領域指定手段30 8に領域選択指示を与えることによって、停止位置の検 索を行う検索領域を指定する。領域指定手段308は、 記憶手段303から領域データを読み出し、テープ状記 30 録媒体300に記録されている各領域について領域長を 算出し、表示手段上に各領域長に対応する長さを持つス ケール320を表示する。検索領域が指定されると、領 域指定手段308は検索領域を特定する領域指定データ を位置指定手段307に対して出力する。領域指定デー タを受理した位置指定手段307は、領域指定データか ら特定される領域に対応するスケール320上にカーソ ル321を表示する。次に使用者は、位置指定手段30 7に対して停止位置呼出しの指示を与える。停止位置呼 出しの指示を受けた位置指定手段307は、領域指定デ ータから特定される領域に対応する停止位置データを記 憶手段303から読み出して、検索位置データとして検 索手段309に対して出力する。次に、使用者は検索手 段309に対して検索を指示するが、検索を指示してか ら停止位置の検索が完了するまでの動作は、上述した、 検索を行う際の検索手段309の動作と同じであるので 説明は省略する。

【0031】以上のように本実施例によれば、テープ位 置を検出するテープ位置検出手段305と、記録再生手

出力するテープ位置情報を記憶手段303に書き込む書 き込み手段304と、検索を行う領域を指定する領域指 定データを出力する領域指定手段308と、領域指定デ ータから特定される領域内における検索位置を指定する 検索位置データを出力する位置指定手段307と、テー プ位置検出手段305の出力するテープ位置情報と検索 位置データとを比較し、両者から定まるテープ位置が一 致するようにテープ駆動手段306を通じてテープ位置 を移動させる検索手段309とを設けることにより、検 索を行おうとする検索領域に含まれないテープ位置を誤 って検索してしまうことのないテープ検索装置を実現す ることができる。すなわち、検索テープ位置を指定する 際には、検索を行おうとする領域、つまり領域指定デー タから特定される領域内に含まれるテープ位置を指定す るので、誤って検索を行おうとする領域に含まれないテ ープ位置の検索を行ってしまう可能性のないテープ検索 装置を実現することができる。

【0032】また、テープ状記録媒体に記録された領域 の、記録開始点および記録終了点以外のテープ位置を検 索する際に、2度手間をかけることなく、かつ、無駄な 時間がかかる可能性のないテープ検索装置を実現するこ とができる。すなわち、記録開始点または記録終了点の 検索操作を行い、検索動作が完了するのを待ってからテ ープ位置を移動させる操作を行うといったような2度手 間をかけることなく、また、検索動作が完了してからテ ープ位置を移動させる操作を行うまでの間に生じる可能 性のある無駄な時間が発生する可能性のないテープ検索 装置を実現することができる。

【0033】また、スケール320およびカーソル32 1を表示する表示手段と、記憶手段303から読み出し た始点データおよび終点データから領域長を算出し、領 域長に対応する長さを持つ棒状のスケール320を表示 手段に表示し、領域指定データを出力する領域指定手段 308と、領域指定データから特定されるスケール32 0上の一点にカーソル321を表示し、外部からの位置 の増減指示に従ってカーソル321を表示する位置をス ケール320上で移動し、カーソル320の表示位置に 対応する検索位置データを検索手段309に対して出力 する位置指定手段307を設けることにより、検索を行 おうとする位置が、検索を行おうとする領域全体に対し てどの位の割合の位置であるかということを感覚的に把 握できるテープ検索装置を実現することができる。

【0034】また、外部から停止位置呼出しの指示を受 けると、領域指定データから特定される領域に対応する 停止位置データを検索位置データとして検索手段309 に対して出力する位置指定手段307を設けることによ り、再生中断点から再生を再開する場合に、使用者にと って負担の少ないテープ検索装置を実現することができ る。すなわち、再生を中断する際にテープ位置を記憶手 段302の動作を監視してテープ位置検出手段305の 50 段303に書き込む操作を使用者が行うことなく、自動

20

12

的に停止位置データを記憶手段303に書き込み、簡単 な操作で停止位置データから特定されるテープ位置の検 索が可能なテープ検索手段を実現することができる。

【0035】なお、上記実施例において、表示手段への スケールの表示は領域指定手段が行ったが、スケールを 表示する手段はこれに限らない。すなわち、領域指定手 段は領域指定データの出力を行うがスケールの表示を行 わず、領域指定データを受け取った位置指定手段がスケ ールの表示を行ったとしても、検索を行おうとする位置 が、検索を行おうとする領域全体に対してどの位の割合 の位置にあるかということを感覚的に把握できるテープ 検索装置を実現することができる。

【0036】次に、本発明の具体例について、図面を参 照しながら説明する。図3は本発明の第2の実施例にお けるテープ検索装置の具体例を示すプロック図である。 図3において、カセット1はビデオテープ2を格納す る。記憶素子3はカセット1に取り付けられた、102 4バイトの容量を持つシリアル入出力のEEPROM (Electoricaly Erasable Programmable Read Only Mem ory) であり、コネクタ4を介してデータの書き込みお よび読み出しが行われる。記憶素子3は、実際には10 24バイトのうちの301バイトだけを使用している。 モータ制御回路5は、ビデオテープ2を巻き付けてある テープリール6を回転させる駆動モータ (図示せず)を 制御する。回転シリンダ7には信号記録ヘッド (図示せ ず) および信号再生ヘッド (図示せず) が取り付けられ ており、ビデオテープ2に対して信号の記録または信号 の読み出しを行う。信号録再回路9は外部から映像信号 を入力し、回転シリンダ7に取り付けられた信号記録へ ッドを介して映像信号をビデオテープ2に書き込み、ま 30 た、回転シリンダ7に取り付けられた信号再生ヘッドを 介してビデオテープ2から映像信号およびテープ位置情 報を読み出して映像信号とテープ位置情報とを別々に出 力する。また信号録再回路9は、ビデオテープ2から読 み出したテープ位置情報の出力は常に行っている。また 信号録再回路9は、動作状態を録画中信号200および 再生中信号201を通じてマイクロコンピュータ23に 対して出力する。キーマトリックス10はフォーマット キー11, 巻戻しキー12, 早送りキー13, 再生キー 14, 録画キー15, 停止キー16, 領域減少キー1 7, 位置減少キー18, 位置増加キー19, 領域増加キ -20、停止位置呼出キー21、検索キー22を備えて おり、各キーが押されているか否かの検出はマイクロコ ンピュータ23が行う。表示装置24は液晶表示パネル であって、表示する内容はマイクロコンピュータ23が 出力する。マイクロコンピュータ23は、プログラムを 格納するROM25と、上記システムの各状態を記憶す るRAM26とを備えている。

【0037】また図3において、302, 303, 30 4,305,307,308,309は、図1の同一符 50 号の各手段と対応している。

【0038】図4は、ビデオテープ2上に記録する位置 情報および映像信号の記録フォーマットである。ビデオ テープ2上への信号の記録は連続した単位フレームの集 まりとして記録される。各フレームは位置情報領域27 と映像信号領域28からなる。映像信号領域28には1 フレームにつき 1/30秒分の映像信号が記録されてお り、位置情報領域27にはテープ先頭からの経過時間 (時間・分・秒)が記録されている。ビデオテープ2に は、テープ始端からテープ終端まであらかじめ位置情報 領域27の書き込みが行われている。すなわち、ビデオ テープ2を使用するに先立ち、全てのフレームの位置情 報領域27にテープ始端からの経過時間を書き込む処理 をあらかじめ行ってある。

【0039】図5は記憶素子3の情報記録フォーマット を示す図である。記憶素子3は始点データ領域29,終 点データ領域30、停止点データ領域31、領域数領域 32の4つの領域に別れている。始点データ領域29, 終点データ領域30,停止点データ領域31はそれぞれ 20フィールドからなり、各フィールドは時(1バイ ト),分(2バイト),砂(2バイト)の計5バイトか らなり、それぞれBCD (Binary Coded Decimal) コー ドで記録される。領域数領域32は1バイトからなる。 始点データ領域29の各フィールドには、ビデオテープ 2に記録された第1番目の領域の始点データから第20 番目の領域の始点データまでが順番に記録される。終点 データ領域30の各フィールドには、ビデオテープ2に 記録された第1番目の領域の終点データから第20番目 の領域の終点データまでが順番に記録される。停止点デ ータ領域31の各フィールドには、ビデオテープ2に記 録された第1番目の領域の停止点データから第20番目 の領域の停止点データまでが順番に記録される。領域数 領域32には、ビデオテープ2に記録済みの領域数が記 録される。

【0040】以上のように構成された本実施例のテープ 検索装置について、以下その動作について説明する。ま ず、録画を行う際の動作について説明する。使用者が録 画キー15を押すと、マイクロコンピュータ23はこれ を検知し、モータ制御回路5に対してモータ正転命令を 出力すると共に、信号録再回路9に対して録画開始命令 を出力する。モータ正転命令を受理したモータ制御回路 5は、ビデオテープ2を正転方向に駆動開始する。録画 開始命令を受理した信号録再回路9は、回転シリンダ7 に取り付けられた信号記録ヘッドを用いて、外部もしく はチューナ回路(図示せず)から入力した映像入力信号 203をビデオテープ2上の映像信号領域28に記録開 始する。このとき、信号録再回路9は録画中信号200 を用いて、録画状態であることをマイクロコンピュータ 23に対して出力する。この出力は録画が停止するまで 継続する。

20

30

【0041】以下、録画中信号200を監視していたマイクロコンピュータ23が記憶素子3にテープ位置情報を書き込む過程について、図6を用いて説明する。マイクロコンピュータ23は内部のROM25にシステム制御プログラムを格納しており、図6はそのシステム制御プログラムの一部である書き込み処理304のフローチャートである。

【0042】図6における処理140は書き込み手段の第1の例、処理141は書き込み手段の第2の例である。

【0043】マイクロコンピュータ23は図6のステッ プ131において、録画中信号200および再生中信号 201を用いて、信号録再回路9の動作状態が停止状態 から録画状態に遷移したか否かを検出する。すなわち、 録画中信号200を調べれば信号録再回路9が録画状態 であるか否かを判別でき、再生中信号201を調べれば 信号録再回路9が再生状態であるか否かを判別でき、信 号録再回路9が録画状態でなく、かつ再生状態でもなけ れば停止状態であると判別できる。また、録画中信号2 00と再生中信号201とを定期的に読み出して前回の 状態と比較することによって、信号録再回路9の動作状 態の遷移を検出できる。以上のようにして、信号録再回 路9が停止状態から録画状態に遷移したことを検出する と、マイクロコンピュータ23はステップ136の処理 を行う。ステップ136においては、記憶素子3内の領 域数領域32から記録済みの領域数を読み出し、始点デ ータ領域29の、領域数よりも1だけ大きい番号に対応 するフィールドに信号録再回路9から読み出したテープ 位置情報を書き込む。以上のようにして録画動作が開始 される。

【0044】次に、録画を停止する時の動作について説 明する。使用者が停止キー16を押したことを検出した マイクロコンピュータ23はモータ制御回路9に対して モータ停止命令を出力するとともに信号録再回路9に対 して録再停止命令を出力する。モータ停止命令を受理し たモータ制御回路5はビデオテープ2の駆動を停止す る。録再停止命令を受理した信号録再回路9は、ビデオ テープ2に対する信号の記録動作を停止するとともに、 録画中信号200を用いて、録画状態でないことをマイ クロコンピュータ23に出力する。この出力は、次に録 40 画が開始されるまで継続する。図6のステップ133に おいて、信号録再回路9の動作状態が録画状態から停止 状態へと遷移したと判断したマイクロコンピュータ23 は、ステップ145の処理を行う。ステップ145にお いては、まず記憶素子3内の領域数領域32に格納され ている領域数をインクリメントする。次に、終点データ 領域30内の、領域数に対応する番号のフィールドに、 信号録再回路9から読み出したテープ位置情報を格納す る。次にステップ146において、停止点データ領域3 1内の、領域数に対応する番号のフィールドに、信号録 50 再生動作が停止する。

再回路9から読み出したテープ位置情報を格納する。以上のようにして録画動作が停止する。

【0045】次に、再生動作を行う際の動作について説明する。使用者が再生キー14を押すと、マイクロコンピュータ23はこれを検知し、モータ制御回路5に対してモータ正転命令を出力すると共に、信号録再回路9に対して再生開始命令を出力する。モータ正転命令を受理したモータ制御回路5は、ビデオテープ2を正転方向に駆動開始する。再生開始命令を受理した信号録再回路9は、回転シリング7に取り付けられた信号再生ヘッドを用いて、ビデオテープ2上の映像信号領域28から映像信号を読み出して出力開始する。このとき、信号録再回路9は再生中信号201を用いて、再生状態であることをマイクロコンピュータ23に対して出力する。この出力は再生動作が停止するまで継続する。以上のようにして再生が開始される。

【0046】次に、再生を停止する時の動作について説 明する。使用者が停止キー16を押したことを検出した マイクロコンピュータ23はモータ制御回路9に対して モータ停止命令を出力するとともに信号録再回路9に対 して録再停止命令を出力する。モータ停止命令を受理し たモータ制御回路5はビデオテープ2の駆動を停止す る。録再停止命令を受理した信号録再回路9は、ビデオ テープ2からの映像信号の読み出しを停止するととも に、再生中信号201を用いて、再生状態でないことを マイクロコンピュータ23に出力する。この出力は、次 に再生が開始されるまで継続する。図6のステップ13 2において、信号録再回路9の動作状態が再生状態から 停止状態へと遷移したと判断したマイクロコンピュータ 23は、ステップ137の処理を行う。ステップ137 においては、信号録再回路9の出力するテープ位置情報 と、記憶素子3の始点データ領域29に格納された始点 データと、終点データ領域30に格納された終点データ とを比較することによって、現在のテープ位置がいずれ の領域に属するのかを算出する。すなわち、テープ位置 情報から定まるテープ位置がある領域の始点データから 定まるテープ位置よりも後ろであり、かつ、その領域の 終点データから定まるテープ位置よりも前であった場合 には、その領域に現在のテープ位置が属すると判断され る。このとき、テープ位置がビデオテープ2上の未記録 領域であった場合には、対応する領域番号がないので領 域番号の算出が失敗したということになるが、それ以外 の場合は領域番号の算出に成功する。ステップ142に おいてマイクロコンピュータ23は領域番号の算出に成 功したか否かを判断し、成功した場合にはステップ13 8の処理を行う。ステップ138においては、停止点デ ータ領域31内の、ステップ137で算出した領域番号 に対応する番号のフィールドに、信号録再回路9から読 み出したテープ位置情報を格納する。以上のようにして

20

50

【0047】次に、検索を行う際の動作について説明す る。図10は、ビデオテープ2に複数の領域が記録され ている場合の記憶素子3のメモリイメージの具体例であ る。図10において、領域数領域32に値3が格納され ているので、ビデオテープ2には3つの領域が録画され ていることがわかる。また、始点データ領域29内に格 納されているデータから、ビデオテープ2上の第1,第 2, 第3の領域の始点はそれぞれ、0時間00分02 秒, 0時間25分35秒, 0時間56分22秒であるこ とがわかる。また、終点データ領域30内に格納されて いるデータから、ビデオテープ2上の第1,第2,第3 の領域の終点はそれぞれ、0時間25分35秒,0時間 56分22秒, 1時間18分12秒であることがわか る。また、停止点データ領域31内に格納されているデ ータから、ビデオテープ2上の第1,第2,第3の領域 の停止点はそれぞれ、0時間25分35秒,0時間43 分18秒,1時間18分12秒であることがわかる。上 記のような状態の記憶素子3が取り付けられたカセット 1に格納されているビデオテープ2について検索を行う 際の動作について説明する。

【0048】図11は、マイクロコンピュータ23が表 示装置24に表示する画面イメージの具体例である。図 11において、スケール220はビデオテープ2上の第 1の録画領域に対応するスケールであって、スケール2 20の横方向の長さは第1の録画領域の記録長をあらか じめ定められた定数倍した長さとなっている。また、ス ケール221はビデオテープ2上の第2の録画領域に対 応するスケールであって、スケール221の横方向の長 さは第2の録画領域の記録長をあらかじめ定められた定 数倍した長さとなっている。また、スケール222はビ デオテープ2上の第3の録画領域に対応するスケールで あって、スケール222の横方向の長さは第3の録画領 域の記録長をあらかじめ定められた定数倍した長さとな っている。エンドマーカ223は、第1の録画領域にお ける停止点の、領域内での相対位置をあらわす。すなわ ち、エンドマーカ223がスケール220上で表示され ている位置は、使用者が第1の録画領域を録画中に記録 を停止した位置もしくは第1の録画領域を再生中に再生 を停止した位置をあらわしている。エンドマーカ223 がスケール220の左端に近ければ停止点が始点に近い 40 ことをあらわし、また、エンドマーカ223がスケール 220の右端に近ければ停止点が終点に近いことをあら わす。同様に、エンドマーカ224,225はそれぞれ 第2, 第3の録画領域における停止点の、領域内での相 対位置をあらわす。カーソル229は現在選択されてい る領域に対応するスケール上に表示されており、スケー ル上における表示位置は選択された領域内における検索 位置をあらわしている。図11の具体例においては、カ ーソル229は第3の領域に対応するスケール上に表示 されており、その表示位置は第3の領域の始点と終点の

ほぼ中点である。番組長228は各領域の記録長を分単 位で表示している。停止位置227は各領域の停止位置 を分単位で表示している。検索位置226は現在選択さ れている領域についてのみ表示され、選択されている領 域の始点から検索位置までの記録長を分単位で表示して いる。

【0049】実際の検索動作は以下に述べるようにして 行われる。検索を行おうとする領域の選択は、領域増加 キー20または領域減少キー17を押すことによって行 われる。以下、図7を用いて説明する。図7は、マイク ロコンピュータ23内のROM25に格納されているシ ステム制御プログラムの一部である領域指定処理308 のフローチャートである。マイクロコンピュータ23は 図7のステップ150において領域増加キー20が押さ れていることを検出すると、ステップ152において、 RAM26内に格納してある選択領域番号と領域数領域 32に格納されている領域数とを比較し、前者が後者よ りも小さければステップ153の処理を実行する。ステ ップ153においては、RAM26内に格納してある選 択領域番号をインクリメントするとともに、RAM26 内に格納してある検索位置オフセットをクリアする。ま た、マイクロコンピュータ23は図7のステップ151 において領域減少キー17が押されていることを検出す ると、ステップ154において、RAM26内に格納し てある選択領域番号が1よりも大きいか否かを判別し、 大きければステップ155の処理を実行する。ステップ 155においては、RAM26内に格納してある選択領 域番号をデクリメントするとともに、RAM26内に格 納してある検索位置オフセットをクリアする。以上のよ うにして検索を行おうとする領域の選択が行われる。こ の際、領域指定データの出力は、RAM26内の特定の アドレスに選択領域番号を書き込むことによって行われ る。

【0050】上記のようにして選択された領域に対して の検索位置の指定は以下に述べるようにして行われる。 【0051】図8はマイクロコンピュータ23内のRO M25に格納されているシステム制御プログラムの一部 である位置指定処理307のフローチャートであり、図 8における処理172は位置指定手段の第1の例であ る。また、処理173および表示装置24は位置指定手 段の第2の例である。また、処理174および表示装置 24は位置指定手段の第3の例である。

【0052】検索位置の指定は位置増加キー19もしく は位置減少キー18で行う。図8のステップ163にお いて、位置増加キー19が押されていることを検出した マイクロコンピュータ23は、ステップ167において 現在指定されている検索位置オフセットが現在選択され ている領域の記録長より小さいか否かを判別する。すな わち、記憶素子3内の始点データ領域29および終点デ ータ領域30から選択領域番号に対応する番号のフィー

40

ルドを読み出し、終点データから始点データを減じて選 択領域長を算出する。次に、算出した選択領域長とRA M26内に格納された検索位置オフセットの値と比較し て、前者の値が後者の値よりも大きければステップ16 8の処理を実行する。ステップ168においては、RA M26内に格納されている検索位置オフセットを1分増 加させる。

【0053】また、図8のステップ164において、位 置減少キー18が押されていることを検出したマイクロ コンピュータ23は、ステップ169において現在指定 されている検索位置オフセットが1分より大きいか否か を判別し、大きかった場合にはステップ170の処理を 実行する。ステップ170においては、RAM26内に 格納されている検索位置オフセットから1分を減ずる。 以上のようにして検索位置の指定が行われる。この際、 検索位置データの出力は、RAM26内の特定のアドレ スに検索位置オフセットを書き込むことによって行われ

【0054】上記のようにして選択された領域に対して の検索位置の指定は以下に述べるようにして行われる。 【0055】次に、マイクロコンピュータ23が表示装 置24に対して表示を行う際の動作について説明する。 マイクロコンピュータ23は図8のステップ160にお いて記憶素子3から領域データを読み出す。すなわち、 ビデオテープ2上に記録済みの領域数を領域数領域32 から読み出し、始点データ領域29から各領域の始点デ ータを読み出し、終点領域データ30から各領域の終点 データを読み出し、停止点データ領域31から各領域の 停止点データを読み出す。ステップ161においては、 ステップ160で読み出した各領域データをもとにスケ ールと領域長の表示を行う。すなわち、各領域の終点デ ータから始点データを減ずることによって各領域の領域 長を算出し、各領域長に応じて図11の具体例で示すと ころのスケール220,221,222の描画を行うと ともに番組長228の表示を行う。

【0056】また、ステップ162においては、エンド マーカの表示を行う。すなわち、各領域の停止点データ から始点データを減ずることにより各領域の、始点から 停止位置までの相対記録長を算出し、これを停止位置2 27に表示するとともに、各スケール上の、停止点に対 応する位置にエンドマーカの表示を行う。図10および 図11の具体例でいうと、領域番号2番の領域は、始点 データが0時間25分35秒であり、停止点データが0 時間43分18秒であるので、この差を算出すると17 分43秒となる。1分以下を切り捨てて、17分を停止 位置227に表示する。また、領域番号2番の領域の領 域長は、終点データである0時間56分22秒から始点 データを減じて30分47秒であるので、スケール22 1の横方向の長さが30分47秒に対応していると考え

4を表示している。

【0057】また、ステップ166においては、カーソ ル229と検索位置226の表示を行う。カーソル22 9は、RAM26内に格納されている選択領域番号から 定まるカーソル上に表示す。カーソル229を表示する スケール上の位置は、RAM26内に格納されている検 索位置オフセットの値から定まる。図11の具体例でい うと、領域数領域32には値3が格納されていて、カー ソル229は領域番号3番のスケール222上に表示さ れている。また、RAM26内の検索位置オフセットに は値10が格納されており、領域番号3番の領域長が2 1分であるので、スケール222の横方向の長さが21 分に対応していると考えた時に左から10分目にあたる 場所にカーソル229を表示している。

【0058】以上のように、表示装置24に表示された スケール220、221、222、カーソル229、検 索位置226を見ながら対話的に選択領域と検索位置を 指定することも可能である。また、位置増加キー19ま たは位置減少キー18を1回押す毎に検索位置が何分増 減するかを使用者が覚えてさえいれば、表示装置24の 表示を見なくとも選択領域および検索位置の指定は行え る。

【0059】次に、上述のようにして指定した位置を実 際に検索する際の動作について説明する。検索の指定 は、検索キー22を使用者が押すことによって行われ る。以下、図9を用いて説明する。図9は、マイクロコ ンピュータ23内のROM25に格納されているシステ ム制御プログラムの一部である検索処理309のフロー チャートである。図9における処理309は、図1の同 一符号の手段に対応している。マイクロコンピュータ2 3は図9のステップ180において検索キー22が押さ れていることを検出すると、ステップ181の処理を行 う。ステップ181においては、信号録再回路9に対し て録再停止命令を出力する。次にステップ182におい て信号録再回路9の出力するテープ位置情報を読み出 す。、ステップ183においては、ステップ182で読 み出したテープ位置情報から検索目的位置のテープ位置 を減じ、減じた結果に応じてステップ184、ステップ 185, ステップ186, ステップ187, ステップ1 88に分岐する。すなわち、記憶素子3内の始点データ 領域29内の、選択領域番号に対応する番号のフィール ドから読み出した始点データをテープ位置情報から減 じ、さらに検索位置オフセットを減じ、減じた結果に応 じて分岐を行う。減じた結果が10分以上であった場合 にはステップ184に移行し、モータ制御回路5にモー タ高速FF命令を出力する。減じた結果が1秒以上9分 59秒以下であった場合にはステップ185に移行し、 モータ制御回路5にモータFF命令を出力する。減じた 結果が-1秒以下-9分59秒以上であった場合にはス た時に左から17分目にあたる場所にエンドマーカ22 50 テップ186に移行し、モータ制御回路5にモータRE

30

40

20

W命令を出力する。減じた結果が-10分以下であった 場合にはステップ187に移行し、モータ制御回路5に モータ高速REW命令を出力する。減じた結果が0分0 秒であった場合にはステップ188に移行し、モータ制 御回路5にモータ停止命令を出力する。モータ髙速FF 命令を受理したモータ制御回路5は、ビデオテープ2を 正転方向に最高速で駆動する。モータFF命令を受理し たモータ制御回路5は、ビデオテープ2を正転方向に高 速で駆動する。モータREW命令を受理したモータ制御 回路5は、ビデオテープ2を逆転方向に高速で駆動す る。モータ高速REW命令を受理したモータ制御回路5 は、ビデオテープ2を逆転方向に最高速で駆動する。モ ータ停止命令を受理したモータ制御回路5は、ビデオテ ープ2の駆動を停止する。

【0060】以上のように、選択領域番号から特定され る領域の記録開始位置から検索位置オフセット分だけ後 ろに離れた検索位置と、信号録再回路9が出力するテー プ位置情報とが一致するようにビデオテープ2の記録再 生位置の移動が行われて検索が完了する。

【0061】次に、停止点を検索する場合の動作につい 20 て説明する。例えば、ビデオテープ2に2つの領域が録 画済みであって、2つ目の領域を再生している最中に他 の番組の録画をしなければならない時間になり、一旦再 生を中止して2つ目の領域の終点までビデオテープ2を 送り、3つ目の領域として録画を行った後に、先程途中 で見るのを中断した2つ目の領域の続きを見る場合など に行う操作である。図10、図11は、これから停止点 の検索操作を行おうとするときの記憶素子3のメモリイ メージの具体例と表示装置24に出力されている表示の 具体例である。使用者は領域増加キー20と領域減少キ ー17を用いて、停止点を検索したい領域を選択する。 図11の具体例においては、領域減少キー17を1回押 すとカーソル229がスケール222上からスケール2 21上へ移動するので、領域の選択が完了する。このと きRAM26内の選択領域番号に、目的領域の番号であ る値2が格納される過程については、先に検索動作の部 分で述べた動作と同様であるので省略する。領域の選択 が済むと使用者は停止位置呼出キー21を押す。マイク ロコンピュータ23は図8のステップ165において停 止位置呼出キー18が押されたか否かを検出する。停止 位置呼出キー21が押されていた場合にはステップ17 1において、RAM26内の検索位置オフセットに、選 択領域の停止点データから始点データを減じた値が格納 される。しかる後に使用者は検索キー22を押すことに よって検索動作が開始されるが、これ以降の動作につい ては、先に検索動作の部分で述べた動作と同様であるの で省略する。

【0062】以上のようにして、ビデオテープ2上の第 2番目の領域の停止点が検索されるので、使用者は再生 キー14を押すことによって先程見るのを中断した位置 50

から再生を再開する。 【0063】以上のように本実施例によれば、録画開始 点および録画終了点のテープ位置を読み出し、録画中信 号200および再生中信号201を用いて動作状態を出 力する信号録再回路9と、録画開始点および録画終了点 のテープ位置情報を書き込む記憶素子3とを設けること により、検索を行おうとする使用者が誤って目的の番組 以外の位置の検索を行ってしまうことのないテープ検索 装置を実現できる。すなわち、検索位置を指定する際に は、目的の番組を指定した後、位置増加キー19および 位置減少キー18を用いて番組の開始点から終了点まで の範囲内で検索位置を指定するので、誤って検索位置の 指定が目的の番組の録画終了点以降になされることがな くなり、使用者の誤操作を防ぐことが可能になる。また 例えば、ある番組の先頭から10分の位置を検索したい 際には、目的の番組の録画開始位置の検索を行った後に 10分だけ再生位置を進める指示をVTRに与えるとい った2度手間をかけずとも検索が行えるので、検索に無 駄な時間をかけなくてよいテープ検索装置を実現でき る。すなわち、目的の番組の録画開始位置の検索指示を VTRに与えた後に使用者が一旦VTRの前から離れて しまった場合、録画開始位置の検索が完了してから、1

0分だけ再生位置を進める指示をVTRに与えるまでの

間に時間が空いてしまい、無駄な時間を浪費してしまう

という可能性をなくすことが可能となる。

【0064】また、以上のように本実施例によれば、録 画開始点および録画終了点のテープ位置を読み出し、録 画中信号200および再生中信号201を用いて動作状 態を出力する信号録再回路9と、録画開始点および録画 終了点のテープ位置情報を書き込む記憶素子3と、検索 を行おうとする目的の番組の録画長に対応する長さを持 つ棒状スケールを表示するとともに、番組内における検 索を行おうとする位置に対応するスケール上の位置にカ ーソルを表示する表示装置24とを設けることにより、 番組内における検索位置の指定を感覚的に行うことが可 能なテープ検索装置を実現することが可能になる。すな わち、例えばある番組のちょうど中間あたりの位置を検 索する際に、使用者が番組の記録長の半分の長さを計算 して検索指示をVTRに与えることをせずとも、表示装 置に表示されたスケール上のカーソル位置によって感覚 的に検索位置が番組内のどのあたりに位置するかを知る ことが可能なテープ検索装置を実現することが可能にな る。

【0065】また、以上のように本実施例によれば、録 画開始点および録画終了点のテープ位置を読み出し、録 画中信号200および再生中信号201を用いて動作状 態を出力する信号録再回路9と、再生停止点のテープ位 置情報を書き込む記憶素子3を設けることにより、再生 動作を一旦中断した後に他の動作を行い、しかる後に再 生動作を中断した位置から再生を継続する際に操作の簡

20

22

単なテープ検索装置を実現することが可能となる。すなわち、再生を中断したテープ位置を記憶素子に書き込む操作を使用者が行わなくとも、自動的に書き込みが行われるので、使用者にとって操作が非常に簡単なテープ検索装置を実現することが可能となる。

【0066】なお、上記の実施例においては説明を簡単にするために、使用者がビデオテープを使用するに先立って位置情報領域の書き込みを行っておいたが、位置情報領域の書き込み方法はこれに限らない。すなわち、すでに記録されている部分から位置情報を読み出し、その値を初期値として、映像信号領域の書き込みと同時に位置情報をインクリメントしながら位置情報領域に書き込んでもかまわない。

【0067】なお、上記の実施例においては説明を簡単にするために、既に映像信号領域に映像信号が書き込まれている部分に上書きを行う際の動作については触れなかったが、上書きを行う際には、上書きされることによって領域の一部が書き換えられてしまう領域に関しては、記憶素子上の領域データの書き換えを行うことは言うまでもない。

【0068】なお、上記の実施例においてテープ検索装置としてビデオテープレコーダを挙げたが、テープ検索装置はこれに限らない。すなわち、テープ状の記録媒体を用いて情報の検索動作を行う装置であれば何でもよい。たとえば、テープ検索装置はオープンリールデッキやコンパクトカセットデッキやDATなどのオーディオテープレコーダであってもかまわない。

【0069】なお、上記の実施例において記憶素子はシリアル入出力のEEPROMを用いたが、記憶素子はこれに限らない。すなわち、テープ位置情報を記録・読み 30出しできる記憶素子ならなんでもよい。たとえば、記憶素子はバッテリーバックアップされたRAMでもよいし、また、パラレルバスによって入出力を行ってもかまわない。また、磁気テープをカセットに張り付けておいて磁気ヘッドを用いて読み書きを行って記憶素子の代わりにしてもかまわない。

【0070】なお、上記の実施例において、テープ状記録媒体の記録再生方式は、回転シリンダを用いた磁気へリカルスキャン方式を用いたが、記録再生方式はこれに限らない。すなわち、テープ状記録媒体に情報を書き込 40み・読み出し可能な方式であればなんでもよい。たとえば、記録再生方式は固定ヘッドを用いたリニア方式でもかまわないし、また、磁気記録でなく光学記録でも、テープに物理的に穴を開ける穿孔方式でもかまわない。

【0071】なお、上記の実施例において、テープ位置を検出する手段はテープ上にあらかじめ書き込んでおいた時間情報を読み出してテープ位置としたが、テープ位置を検出する方法はこれに限らない。すなわち、テープ上の記録再生位置が特定できる方法ならばどのような方法でもかまわない。たとえば、カセット内でテープを巻 50

き付けてあるテーブリールの外径、テーブ厚、テーブ長 等が既知であれば、送り出し側のテーブリールの角速 度、巻き上げ側テーブリールの角速度等を測定すること により、記録再生位置が算出できるのでこれを用いてテ ープ位置の検出を行ってもよい。

【0072】なお、上記の実施例において、表示装置として液晶表示パネルを用いたが、表示装置はこれに限らない。すなわち、スケールおよびカーソルを表示可能な表示装置であればなんでもよい。たとえば、VTRにおいて映像出力と表示情報とを合成して表示する、いわゆるOSD (On Screen Display) であってもかまわない。

【0073】なお、上記の実施例において、記憶素子は カセットに取り付けられていたが、記憶素子はテープ検 索装置本体内にあってもかまわない。この場合はカセットにバーコード等を貼りつけることによってカセットを 識別し、それぞれのカセットに対応する領域データを記 憶素子3に読み書きすればよい。

【0074】なお、上記の実施例において、表示装置の スケール上にエンドポインタの表示を行ったが、エンド ポインタの表示は必ずしも必要ではなく、エンドポイン タの表示を行わない場合にも同様の効果が得られること は言うまでもない。

【0075】なお、上記の実施例において、信号録再回路の動作状態が録画状態から停止状態に遷移した場合にも停止位置データを記憶素子に書き込んだが、録画状態から停止状態への遷移時には停止点データの書き込みを必ずしも行う必要はなく、その場合にも同様の効果が得られることは言うまでもない。

[0076]

【発明の効果】以上のように本発明は、テープ状記録媒 体への記録動作または再生動作を行うテープ位置を検出 してテープ位置情報を出力するテープ位置検出手段と、 読み出し書き込みが可能な記憶手段と、テープ位置検出 手段の出力を入力し、記録再生動作を監視して記憶手段 にテープ位置情報を書き込む書き込み手段と、外部から の指定によって頭出しを行おうとする領域を選択し、領 域指定データを出力する領域指定手段と、外部からの指 定によって領域指定データから特定される領域に含まれ る検索位置を特定する検索位置データを出力する位置指 定手段と、テープ位置検出手段の出力するテープ位置情 報から定まるテープ位置と検索位置データから定まるテ ープ位置とが一致するようにテープ駆動手段に対してテ ープ駆動命令を出力する検索手段とを具備することによ り、検索を行おうとする使用者が誤って目的の領域以外 の位置の検索を行ってしまうことがなくなるという効果 が得られる。すなわち、検索位置を指定する際には、目 的の領域を指定した後、外部からの位置指定によって領 域の開始点から終了点までの範囲内で検索位置を指定す るので、誤って検索位置の指定が目的の領域の記録終了

*が得られる。すなわち、再生を中断したテープ位置を記憶手段に書き込む操作を使用者が行わなくとも、自動的に書き込みが行われるので、使用者にとって操作が非常に簡単になる。

点以降になされることがなくなり、使用者の誤操作を防ぐことが可能になる。また、ある領域の先頭から、ある記録長分だけ離れた位置を検索したい際には、目的の領域の記録開始位置の検索を行った後に必要な記録長分だけ再生位置を進める指示をテープ検索装置に与えるといった2度手間をかけずとも検索が行えるので、検索に無駄な時間をかけなくてよくなる。すなわち、目的の領域の記録開始位置の検索指示をテープ検索装置に与えた後に使用者が一旦テープ検索装置の前から離れてしまった場合、記録開始位置の検索が完了してから、必要な記録 10長分だけ再生位置を進める指示をテープ検索装置に与えるまでの間に時間が空いてしまい、無駄な時間を浪費してしまう可能性がなくなる。

【0077】また、領域指定データから特定される領域の領域長を、記憶手段から読み出した領域データから作成し、領域長に対応する長さを持つ棒状のスケールを表示手段に表示し、スケール上の1点にカーソルを表示して、外部からの位置の増減指示に従って表示するカーソルの位置をスケール上で移動し、スケール上のカーソル位置に対応する検索位置データを出力する位置指定手段20を具備することにより、領域内における検索位置の指定を感覚的に行うことが可能になる。すなわち、例えばある領域のちょうど中間あたりの位置を検索する際に、使用者が領域の記録長の半分の長さを計算して検索指示をテープ検索装置に与えることをせずとも、表示手段に表示されたスケール上のカーソル位置によって感覚的に検索位置が領域内のどのあたりに位置するかを知ることが可能となるという効果が得られる。

【0078】また、記録再生手段の動作状態が記録状態もしくは再生状態から停止状態に遷移したことを検出し 30 てテープ位置検出手段の出力するテープ位置情報を停止位置情報として記憶手段に書き込む書き込み手段と、記憶手段から読み出した停止位置情報から定まるテープ位置を特定する検索位置データを出力する位置指定手段とを具備することにより、再生動作を一旦中断した後に他の動作を行い、しかる後に再生動作を中断した位置から再生を継続する際の操作が非常に簡単になるという効果*

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の第1の実施例におけるテープ検索装置 の構成を示すプロック図

【図2】同第1の実施例における表示手段の表示例を示す説明図

10 【図3】本発明の第2の実施例におけるテープ検索装置の具体例を示すプロック図

【図4】同第2の実施例におけるビデオテープの記録フォーマット図

【図5】同第2の実施例における記憶素子3に書き込む データのデータフォーマット図

【図6】同第2の実施例におけるメモリ書き込み処理のフローチャート

【図7】同第2の実施例における領域指定処理のフロー チャート

20 【図8】同第2の実施例における位置指定処理のフロー チャート

【図9】同第2の実施例における検索処理のフローチャート

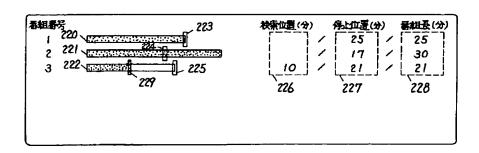
【図10】同第2の実施例における記憶素子3に書き込まれたデータの具体例を示す説明図

【図11】同第2の実施例における表示装置24の表示の具体例を示す説明図

【符号の説明】

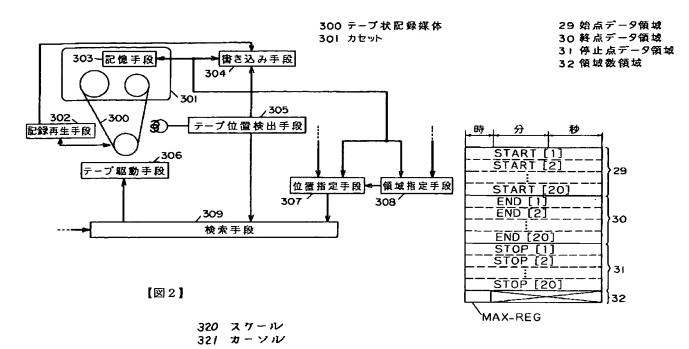
- 1 カセット
- 2 ビデオテープ
 - 3 記憶素子
 - 5 モータ制御回路
 - 9 信号録再回路
 - 23 マイクロコンピュータ
 - 24 表示装置
 - 27 位置情報領域
 - 28 映像信号領域

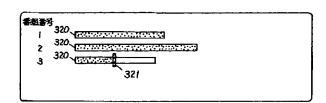
図11]



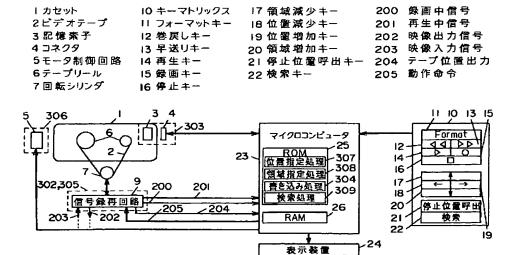
【図1】

【図5】



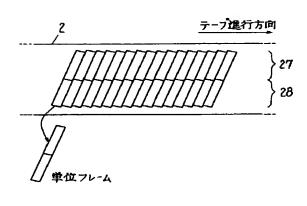


【図3】

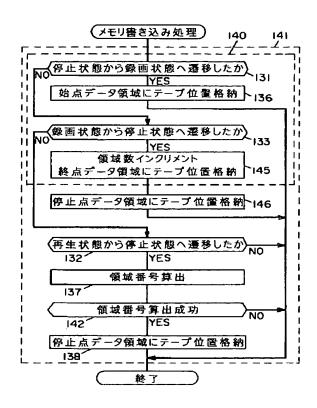


【図4】

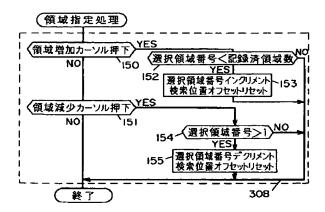
2 ビデオテープ 27 位置情報領域 28 映像信号領域



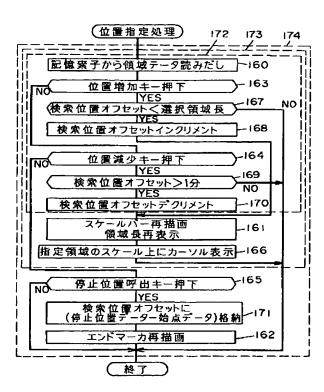
【図6】



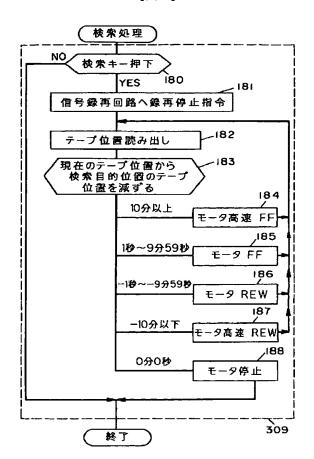
【図7】



【図8】



【図9】



【図10】

29 始点データ領域 30 終点データ領域 31 停止点データ領域 32 領域数領域

